



①9 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENT- UND
MARKENAMT

⑫ **Offenlegungsschrift**
⑩ **DE 100 22 124 A 1**

⑤1 Int. Cl. 7:
G 01 L 9/00
G 01 L 19/14
G 12 B 17/08
H 05 K 1/18

②1 Aktenzeichen: 100 22 124.6
②2 Anmeldetag: 6. 5. 2000
④3 Offenlegungstag: 8. 11. 2001

⑦1 Anmelder:
WABCO GmbH & Co. OHG, 30453 Hannover, DE

⑦2 Erfinder:
Gröger, Jens, 30449 Hannover, DE

⑤6 Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht
zu ziehende Druckschriften:

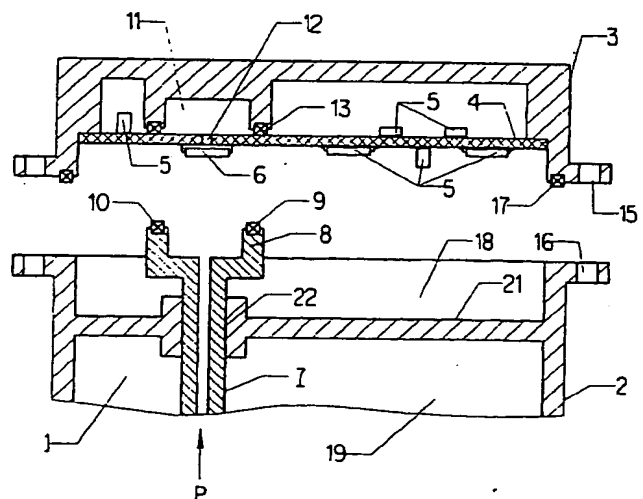
DE 197 07 503 A1
DE 196 05 795 A1
DE 43 34 123 A1
US 58 52 320 A

JP Patent Abstracts of Japan:
10332505 A;
08210935 A;

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

⑤4 Elektronisches Steuergerät

⑤7 Es wird ein elektronisches Steuergerät (1) mit einem Gehäuse (2) und einem Deckel (3) vorgeschlagen, welches eine Leiterplatte (4, 14) enthält, die mit Bauelementen (5) und mit mindestens einem Drucksensor (6) bestückt ist. Zur Druckzufuhr (P) zum Drucksensor (6) dient ein Schnorchel (7), welcher mit seinem unteren Teil (8) den Drucksensor (6) umschließt und dessen Rand (9) gegen die Leiterplatte (4, 14) abgedichtet ist. Das Steuergerät (1) ist insbesondere in sogenannten Mechatroniken, in denen sowohl elektrische als auch mechanische Signale verarbeitet werden, einsetzbar.



DE 100 22 124 A 1

DE 100 22 124 A 1

BEST AVAILABLE COPY

[0001] Die Erfindung bezieht sich auf ein elektronisches Steuergerät gemäß dem Oberbegriff des Patentanspruchs 1.

[0002] Derartige Steuergeräte bestehen grundsätzlich aus einem Gehäuse und aus einer im Gehäuse angeordneten Leiterplatte. Dabei kann das Gehäuse aus Metall (meist Aluminium) oder aus Kunststoff bestehen. Die Leiterplatte kann einseitig oder beidseitig mit elektronischen Bauelementen bestückt sein. Die Bauelemente können mit Anschlußdrähten in Durchstecktechnik versehen sein, oder mit SMD-Bauelementen, die direkt auf die Oberfläche der Leiterplatte gelötet werden.

[0003] Eine besondere Art eines derartigen Steuergerätes wird als Mechatronik bezeichnet. Hierbei werden nicht nur elektrische Eingangsgrößen, sondern auch mechanische Eingangsgrößen verarbeitet. Eine solche mechanische Eingangsgröße kann z. B. ein Druck (insbesondere Druckluft) sein.

[0004] Hierzu ist es bekannt, daß die Leiterplatte neben anderen elektronischen Bauelementen auch mit einem oder mehreren Drucksensoren bestückt ist (DE 296 02 711 U1).

[0005] Dabei ist der Drucksensor als SMD-Bauteil bzw. als IC ausgebildet. Dieses besteht aus einem quaderförmigen Kunststoffgehäuse mit Anschlußbeinen, in welches der eigentliche Drucksensor auf Halbleiterbasis eingegossen ist. Zur Druckzuführung dient eine im Gehäuse des Drucksensors befindliche Bohrung. Daraus folgt, daß das Gehäuse, in welchem der bekannte Drucksensor sowie weitere elektronische Bauteile eingebaut sind, insgesamt mit dem zu messenden Druck beaufschlagt werden muß. Dies bedeutet aber, insbesondere bei höheren Drücken, daß die Gehäusewände eine erhöhte Wandfestigkeit haben müssen, und der Deckel des Gehäuses druckdicht abgedichtet sein muß. Weiterhin müssen die weiteren elektronischen Bauteile ebenfalls druckfest ausgeführt sein.

[0006] Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, eine Druckzufuhr zu einem auf einer Leiterplatte befindlichen, als IC ausgebildeten Drucksensor anzugeben, bei welchem das Elektronikgehäuse und die übrigen elektronischen Bauelemente nicht druckfest sein müssen.

[0007] Diese Aufgabe wird durch die im Patentanspruch 1 enthaltene Erfindung gelöst. Die Unteransprüche enthalten zweckmäßige Weiterbildungen.

[0008] Die Erfindung wird im folgenden anhand einer Zeichnung näher erläutert.

[0009] Die Fig. 1 zeigt ein elektronisches Steuergerät mit einem Gehäuse und einem Deckel, welches eine Leiterplatte mit einem Drucksensor enthält.

[0010] Die Fig. 2 zeigt den Deckel eines weiteren elektronischen Steuergerätes mit einer eingeklebten Heat-Sink-Leiterplatte.

[0011] In der Fig. 1 ist ein elektronisches Steuergerät (1) dargestellt, welches aus einem Gehäuse (2) und einem Deckel (3) besteht. Der Deckel (3) ist auf das Gehäuse (2) aufschraubbar. Hierzu sind Laschen (15, 16) vorgesehen, wobei die Lasche (16) eine Gewindebohrung enthält. Im zusammengesetzten Zustand von Gehäuse (2) und Deckel (3) dient eine umlaufende Dichtung (17) zum Schutz des Gehäuseinnenraums (18) gegen das Eindringen von Verschmutzungen.

[0012] Das Gehäuse (2) und der Deckel (3) können aus Metall (Stahl oder Aluminium) oder aus Kunststoff hergestellt sein.

[0013] Das Gehäuse (2) hat unten einen weiteren Raum (19), in welchem sich beispielsweise eine Ventileinrichtung befinden kann (nicht dargestellt). Die Gehäuseteile (18, 19) sind durch einen Gehäuseboden (21) voneinander druck-

dicht abgetrennt.

[0014] Der Deckel (3) des Gehäuses (2) enthält eine Leiterplatte (4) üblicher Bauart, welche mit elektronischen Bauelementen (5) bestückt ist. Die Leiterplatte (4) kann mehrlagig ausgebildet sein. Die Bauelemente (5) können entweder in konventioneller Bauart mit durchsteckbaren Anschlußdrähten, oder als SMD-Bauelemente ausgebildet sein. Die Leiterplatte (4) kann beidseitig bestückt sein.

[0015] Neben den o. g. Bauelementen (5) ist die Leiterplatte (4) mit einem Drucksensor (6) bestückt, welcher wie die übrigen Bauteile (5) entweder als konventionelles Bauteil, oder als SMD-Bauteil ausgebildet sein kann.

[0016] Zur Druckzufuhr zum Drucksensor (6) im zusammengebauten Zustand von Gehäuse (2) und Deckel (3) dient ein Schnorchel (7), welcher in einer Bohrung (22) des Gehäusebodens (21) eingeklebt ist. Der Schnorchel (7) besteht aus einem rohrförmigen unteren Teil (20) (siehe Fig. 2) sowie einem topfförmig aufgeweiteten oberen Teil (8).

[0017] Im zusammengebauten Zustand von Gehäuse (2) und Deckel (3) umschließt der obere Teil (13) des Schnorchels (7) den Drucksensor (6), wobei der Rand (9) des Schnorchels (7) mit einem Dichtring (10), welcher auf der Leiterplatte (4) aufliegt, abgedichtet ist.

[0018] Die Druckzufuhr zum Drucksensor (6) erfolgt durch den rohrförmigen unteren Teil (20) des Schnorchels (7), welcher an einen Druckraum mit dem zu messenden Druck (P) angeschlossen ist. Hierbei kann es sich um einen Druckraum eines im unteren Gehäuseteil (19) eingebauten Ventils handeln.

[0019] Um eine gute Abdichtung des Dichtringes (10) gegen die Leiterplatte (4) zu erzielen, kann die Kupferbeschichtung der Leiterplatte (4) im Bereich der Dichtung (10) vorteilhaft stehengelassen sein. In diesem Fall muß die Leiterplatte (4) mehrschichtig ausgebildet sein, und die elektrischen Anschlüsse für den Drucksensor (6) über Leiterbahnen im Inneren der Leiterplatte (4) erfolgen.

[0020] Auf der dem Schnorchel (7) gegenüberliegenden Seite der Leiterplatte (4) ist zweckmäßig ein Druckausgleichsraum (11) angeordnet. Dieser hat die gleiche Querschnittsfläche wie das obere Teil (8) des Schnorchels (7). Zur Belüftung des Druckausgleichsraums (11) dient eine Druckausgleichsbohrung (12), welche im Bereich des Drucksensors (6) die Platine (4) durchdringt.

[0021] Zur Erhöhung der Druckdichtigkeit der Druckausgleichsbohrung (12) kann diese durchmetallisiert sein. Das bedeutet, daß die Wand der Bohrung mit Metall bzw. Lötzinn beschichtet ist. Dies verhindert ein Eindringen des Druckmittels in die Leiterplatte (4).

[0022] Der Druckausgleichsraum (11) ist mit einem weiteren Dichtring (13) gegen die Leiterplatte (4) abgedichtet.

[0023] Zweck des Druckausgleichsraums (11) mit der Bohrung (12) ist es, vor und hinter der Platine (4) den gleichen Druck zu erhalten. Hierdurch wird eine Durchbiegung der Platine (4) bei aufgesetztem Schnorchel (7) unter Druckbeaufschlagung vermieden.

[0024] Der Durchmesser des oberen Teils (8) des Schnorchels (7) kann rund oder eckig ausgeführt sein. Die Querschnittsfläche hängt von der Größe des Drucksensors (6) ab. Ein typischer Wert des Durchmessers beträgt 1 cm. Die maximale Druckbeaufschlagung (P) beträgt etwa 10 bis 12 bar.

[0025] Anstelle des weiteren Dichtrings (13) kann der Druckausgleichsraum (11) auch mittels einer druckdichten Klebung abgedichtet werden. Diese Ausführung wäre billiger als die Ausführung mit Dichtring.

[0026] Der Schnorchel (7) ragt mit seinem oberen Teil (8) soweit über das Gehäuse (2) hinaus, daß bei der Montage von Deckel (3) und Gehäuse (2) mittels der Schraubverbindung (15, 16) eine zuverlässige Abdichtung zwischen

Schnorchel (7) und Leiterplatte (4) durch den Dichtring (10) erfolgt.

[0027] In der Fig. 2 ist eine weitere Ausführung des elektronischen Steuergerätes (1) dargestellt. Gezeichnet ist der Deckel (3), in welchem eine Leiterplatte (14) eingeklebt ist. Diese ist als Heat-Sink-Leiterplatte ausgebildet, was bedeutet, daß ihre Rückseite mit einem Alublech von etwa 1 mm Stärke abgedichtet ist, welches zur besseren Wärmeableitung dient. Die elektronischen Bauteile (5) sind demzufolge nur einseitig auf der Leiterplatte angelötet und als SMD-Bauelemente ausgebildet.

[0028] Da die Heat-Sink-Leiterplatte (14) in Verbindung mit dem Deckel (3) eine sehr hohe Biegesteifigkeit aufweist, ist hier ein rückwärtiger Druckausgleichsraum (11) nicht vorgesehen.

[0029] Der Schnorchel (7) kann, wie oben beschrieben, am Gehäuseboden (21) befestigt sein. Er kann aber auch mit seinem unteren Teil (20) an einer Seitenwand bzw. dem Rahmen des Gehäuses (2) angebracht sein. Falls das Gehäuse (2) aus Kunststoff besteht, kann der Schnorchel (7) z. B. mit seinem unteren Teil (20) am Rahmen des Gehäuses (2) angespritzt sein.

[0030] Zweckmäßig ist der Innenraum (18) des Gehäuses (2) nach außen belüftet, beispielsweise durch eine (nicht dargestellte) Bohrung. Dies verhindert die Bildung von Kondenswasser im Gehäuse (2) und hält weiterhin den Druck im Innenraum (18) auf Atmosphärendruck. Auf diese Weise wird ein sonst möglicher Druckanstieg im Innenraum (18) bei einer leichten Undichtigkeit zwischen Dichtring (10) und Leiterplatte (4, 14) verhindert.

[0031] Durch die erfindungsgemäße Lösung ist eine Vereinfachung bzw. Verringerung des Aufbaus von Mechatroniken mit integrierten Drucksensoren möglich. Der Einsatz von teuren Drucksensor-Hybriden wird vermieden, und statt dessen die Verwendung von als SMD-Bauelement bzw. als IC ausgebildeten Drucksensoren ermöglicht. Durch die Abdichtung des Schnorchels (7) direkt auf der Leiterplatte (4, 14) ist die Anordnung unempfindlich gegenüber einem seitlichen Versatz bzw. seitlichen Toleranzen zwischen Gehäuse (2) und Deckel (3).

Patentansprüche

1. Elektronisches Steuergerät (1) mit einem Gehäuse (2), einem Deckel (3) und mindestens einer Leiterplatte (4, 14), die mit elektronischen Bauelementen (5) bestückt ist, von welchen mindestens eines ein Drucksensor (6) ist, **dadurch gekennzeichnet**, daß zur Druckzufuhr (P) zum Drucksensor (6) ein Schnorchel (7) vorgesehen ist, welcher mit seinem oberen Teil (8) den Drucksensor (6) umschließt und dessen Rand (9) gegen die Leiterplatte (4, 14) abgedichtet ist.
2. Elektronisches Steuergerät nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß der Rand (9) des Schnorchels (7) mit einem Dichtring (10) versehen ist.
3. Elektronisches Steuergerät nach einem oder beiden der Ansprüche 1 und 2, dadurch gekennzeichnet, daß die Kupferbeschichtung der Leiterplatte (4, 14) im Bereich des Dichtrings (10) stehengelassen ist.
4. Elektronisches Steuergerät nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, daß die Leiterplatte (4, 14) mehrschichtig ausgebildet ist, und die elektrischen Anschlüsse für den Drucksensor (6) über Leiterbahnen im Inneren der Leiterplatte (4, 14) erfolgt.
5. Elektronisches Steuergerät nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, daß auf der Rückseite der Leiterplatte (4) gegenüber dem Schnorchel (7) ein Druckausgleichsraum (11) mit

gleicher Querschnittsfläche wie beim oberen Teil (8) des Schnorchels (7) vorgesehen ist.

6. Elektronisches Steuergerät nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, daß die Leiterplatte (4) im Bereich des Schnorchels (7) eine Druckausgleichsbohrung (12) aufweist.

7. Elektronisches Steuergerät nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, daß die Druckausgleichsbohrung (12) durchmetallisiert ist.

8. Elektronisches Steuergerät nach Anspruch 5 bis 7, dadurch gekennzeichnet, daß der Druckausgleichsraum (11) mit einem weiteren Dichtring (13) abgedichtet ist.

9. Elektronisches Steuergerät nach Anspruch 5 bis 7, dadurch gekennzeichnet, daß der Druckausgleichsraum (11) mittels einer druckdichten Klebung abgedichtet ist.

10. Elektronisches Steuergerät nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 9, dadurch gekennzeichnet, daß die Leiterplatte (4) beidseitig mit steckbaren Bauelementen (5) oder mit SMD-Bauelementen (5) bestückt ist.

11. Elektronisches Steuergerät nach Anspruch 1 bis 9, dadurch gekennzeichnet, daß die Leiterplatte (14) als Heat-Sink-Leiterplatte ausgebildet ist, und nur einseitig mit SMD-Bauelementen (5) bestückt ist.

12. Elektronisches Steuergerät nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, daß die Rückseite der Heat-Sink-Leiterplatte (14) mit der Innenseite des Deckels (3) durch eine Klebung verbunden ist.

13. Elektronisches Steuergerät nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 12, dadurch gekennzeichnet, daß der Schnorchel (7) am Gehäuse (2) befestigt ist.

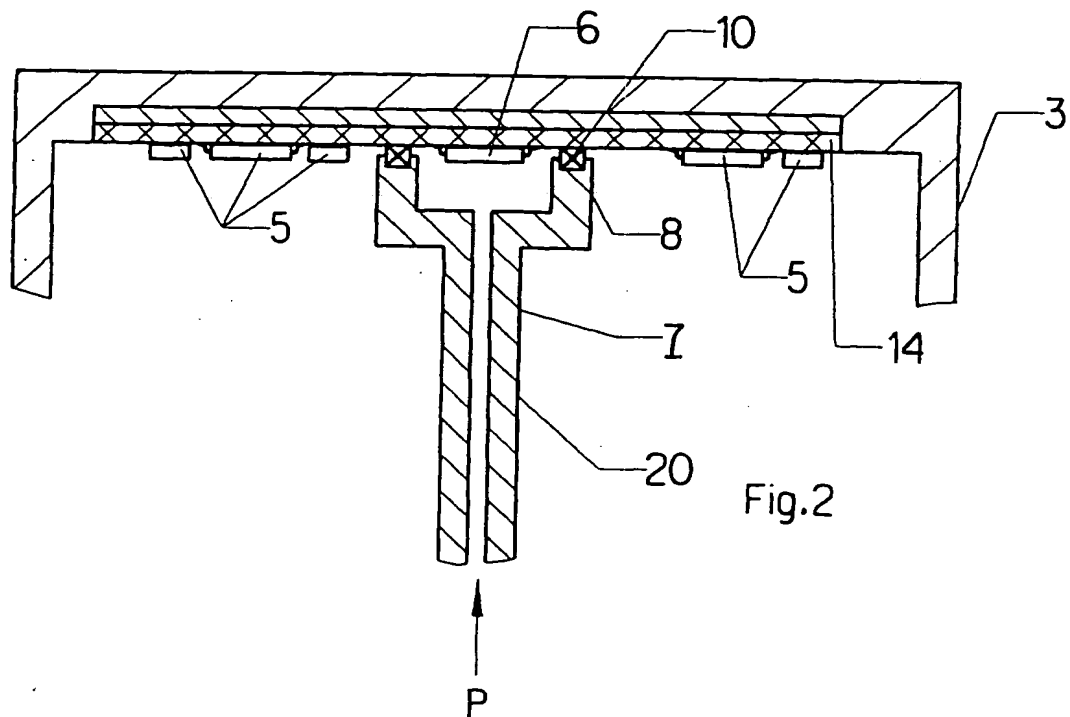
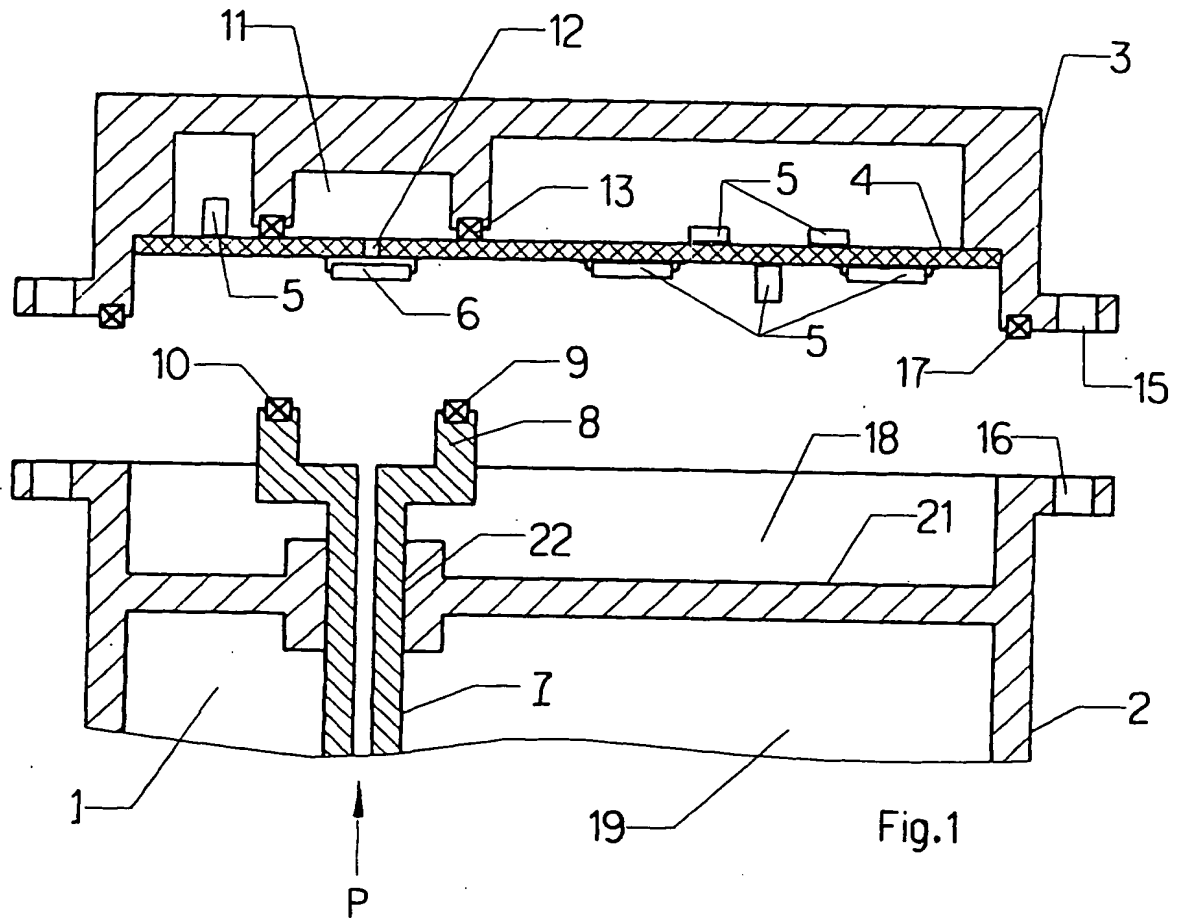
14. Elektronisches Steuergerät nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, daß der Schnorchel (7) in eine Bohrung (22) eines Gehäusebodens (21) eingeklebt ist.

15. Elektronisches Steuergerät nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, daß der Schnorchel (7) mit seinem unteren Teil (20) an einer Seitenwand des Gehäuses (2) angespritzt ist.

16. Elektronisches Steuergerät nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 15, dadurch gekennzeichnet, daß der Deckel (3) auf das Gehäuse (2) aufschraubbar ist.

17. Elektronisches Steuergerät nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 16, dadurch gekennzeichnet, daß der Innenraum (18) des Gehäuses (2) nach aussen belüftet ist.

Hierzu 1 Seite(n) Zeichnungen



BEST AVAILABLE COPY